

robotron

Kursiv

Systemunterlagen-
Dokumentation
Stand: 1.9.1983

Anleitung für den
Programmierer
EIEX 1521

MOS
K 1520

Anleitung für den
Programmierer

Internspeicherorientiertes
Echtzeitsteuerprogrammsystem
EIEX 1521
- Rechnerkopplung über IFLS
(Slave) -

VEB Robotron
Zentrum für Forschung und Technik

Dok.-Nr.: C 4064-0014-1M1030

robotron

Die vorliegende Systemunterlagen-Dokumentation entspricht dem Stand vom 1.9.1983.

Nachdruck, jegliche Vervielfältigung dieser Unterlage oder Auszüge daraus sind unzulässig.

Die Ausarbeitung dieser Unterlage erfolgte im Zentralinstitut für Kernforschung Rossendorf.

Herausgeber:

VEB Robotron-Vertrieb Berlin
1086 Berlin
Postfach 1235

© Kombinat Robotron 1984

robotron

Vorwort

Für die Rechnerfamilien K 1600 und K 1520 besteht die Möglichkeit, mit dem seriellen Interface IFLS mehrere Rechner zu koppeln.

Die vorliegende Schrift enthält alle Informationen, welche vom Programmierer benötigt werden, um den Slave-Betrieb eines Rechners der Familie K 1520 im Betriebssystem EIEX 1520 zu organisieren.

Für das Verständnis dieser Schrift wird die Kenntnis folgender Schriften des VEB Robotron vorausgesetzt:

- Betriebsdokumentation Mikrorechner K 1520
- Sprachbeschreibung Assemblersprache SYP K 1520
Dok.-Nr. 1.78.519.030.0/78
- Anleitung für den Programmierer zum Echtzeitsteuerprogramm-
system EIEX 1521
Dok.-Nr. C 0264-0059-1 M1130
- Anleitung für den Programmierer zum Echtzeitsteuerprogramm-
system EIEX 1521
- Rechnerkopplung über IFLS (Slave) -
- Anleitung für den Systemprogrammierer zum Echtzeitsteuer-
programmsystem EIEX 1521
Dok.-Nr. C 0263-0060-1 M1130

Inhaltsverzeichnis

	Seite
1. Allgemeines	5
2. Technische Daten	5
3. Telegrammaufbau	5
4. Anmeldung von Übertragungswünschen	7
4.1. EIEK-Ruf SLRE	8
4.2. Aufbau eines Anforderungstelegramms	10
4.3. Übermittlung von Telegrammen einer Slave-Station an eine andere Slave-Station	10
5. Übertragungsarten des IFLS-Handlers	10
5.1. Ablauf einer Übertragung	10
5.2. Besonderheiten des Übertragungskonzepts	11
5.2.1. Globaladressierung	11
5.2.2. Fehlerbehandlung	12
5.2.2.1. CRC-Fehlertelegramm	12
5.2.2.2. Fehlertelegramm im Langformat	12
5.3. Übertragungsarten	13
5.3.1. BLK - blockorientierter Datenzugriff	13
5.3.2. ACT - Übertragung eines Aktionsblockes	15
5.3.2.1. Start einer Task - ACT01	15
5.3.2.2. Start einer Task mit Zeitbedingungen - ACT02	16
5.3.2.3. Abbruch einer Task oder Austragen von Task's aus der Zeitorganisation - ACT03	16
5.3.2.4. Fortsetzen einer pausierenden Task - ACT04	17
5.3.2.5. Verhindern der Taskbearbeitung - ACT05	17
5.3.2.6. Erlauben einer verhinderten Task - ACT06	18
5.3.2.7. Aktualisieren des Datums und der Uhrzeit - ACT07	18
5.3.2.8. Beginn oder Ende des Pollingbetriebes - ACT08	19
5.3.2.9. Direktes Lesen von Speicherbereichen - ACT09	19
5.3.2.10. Direktes Schreiben in den RAM-Bereich des Slave - ACT10	20
5.3.2.11. Testtelegramm Reflektieren -ACT11	20
5.3.3. REQ - Abfrage von Anforderungsblöcken	21
5.4. Übertragungssicherung	21
6. Besonderheiten und Einschränkungen bei der Nutzung des IFLS-Handlers	22

robotron

1. Allgemeines

Mit Hilfe des IFLS wird den Anwendern der Rechnersysteme K 1520 und K 1600 eine effektive Hardware für die Rechnerkopplung zur Verfügung gestellt.

In dieser Arbeit wird ein Driver/Handler-System für die Kopplung intelligenter Stationen vorgestellt.

Innerhalb verteilter Systeme (DISTRIBUTED COMPUTER CONTROL SYSTEMS, DCCS) besitzt im allgemeinen eine Station die Master-Funktion, während weitere Stationen als Slave arbeiten.

Der vorliegende Handler realisiert den Slave-Betrieb für Rechner des Typs K 1520, die mit dem Betriebssystem EIEX 1521 arbeiten. Die Kommunikation zwischen Master und Slave wird folgendermaßen abgewickelt:

- Der Master leitet jeden Übertragungsvorgang mit einem Aufruf-Telegramm ein. Dieses Telegramm wird vom adressierten Slave mit einem Antworttelegramm beantwortet. Eine Ausnahme bilden dabei global adressierte Aufruftelegramme, die zwar von allen Slave-Stationen empfangen, aber nicht beantwortet werden.
- Übertragungswünsche von Tasks der Masterstation werden sofort bearbeitet und vom Slave beantwortet.
- Übertragungswünsche von Tasks der Slave-Station werden dem Handler durch den EIEX-Ruf S L R E mitgeteilt. Vom Master werden in bestimmten Zeitabständen (i.a. zyklisch) die Slave-Stationen abgefragt, ob Übertragungsanforderungen (REQUESTS) vorliegen. Ist dies der Fall, werden diese REQUESTS aus dem Anforderungspuffer übernommen und an den Master gesendet. In der Masterstation müssen diese REQUESTS von entsprechenden Anwendertasks ausgewertet werden.

2. Technische Daten

Anschlußsteuerung	ZI
Brutto-Datenrate:	500 KBit/s
Maximale Buslänge:	3 km
Mögliche Anzahl von Anschlußsteuerungen/Rechner	2
Anzahl der adressierbaren Stationen	254
Maximale Telegrammlänge	255 Byte

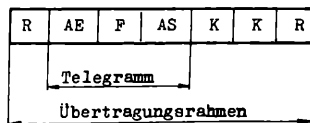
3. Programmaufbau

Das IFLS setzt einen standardisierten Aufbau der Telegramme voraus. Jedes Telegramm beginnt mit mindestens zwei Rahmenflags (7EH), danach folgt der Informationsteil (3...254 Bytes), der mit zwei Kontrollbytes (CRC-Rest) abgeschlossen wird und als Abschluß wieder mindestens ein Rahmenflag.

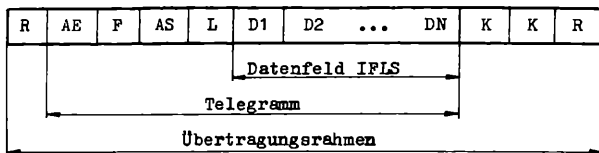
robotron

Der IFLS-Treiber unterscheidet dabei zwei Formate des Informationssteils:

a) Kurzformat

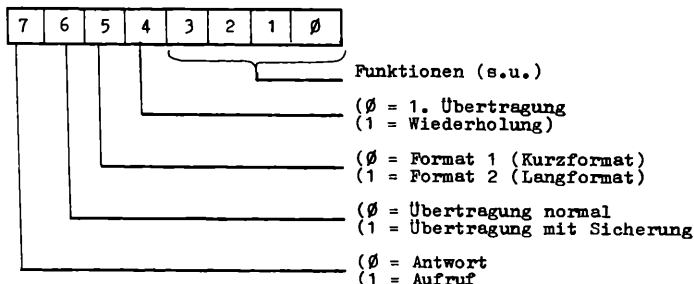


b) Langformat



R Rahmenflag
 AE Adresse der empfangenden Station
 F Funktionsbyte
 AS Adresse der sendenden Station
 L Anzahl der Datenbytes (1...250)
 DX Datenbytes (x=1...L)
 K Kontrollbytes (CRC-Rest)

Das Funktionsbyte F enthält hierbei eine Reihe von Informationen, die vom Handler ausgewertet und kontrolliert werden. Für die IFLS - Bedienung in den Betriebssystemen EIEX 1521 und MOOS 1600 wurde folgende Belegung des Funktionsbytes definiert:



robotron

Funktionen:

Aufruf	Bitmuster	Funktion
F01	0000	Anfangszustand in Slavestation setzen (nur in Verbindung mit Übertragungssicherung)
F02	0001	Schreiben
F03	0010	Lesen
F04	0011	Schreiben/Lesen
F05	0100	Stationsabfrage
.)
.) reserviert
.)
F16	1111)

Antwort Bitmuster Funktion

Antwort	Bitmuster	Funktion
F17	0000	Antwort auf F01, wenn der Anforderungspuffer leer ist
F18	0001	Schreiben (Empfangsbestätigung)
F19	0010	Lesen (gelesene Daten)
F20	0011	Schreiben/Lesen
F21	0100	Stationsantwort auf F05
.)
.) reserviert
.)
F25	1000	Gesuch für Stationsabfrage bei Übertragungssicherung (Driverintern)
.)
.) reserviert
.)
F32	1111	CRC-Fehler im Aufruftelegramm

Alle weiteren Informationen für die einzelnen Übertragungsarten (5.3.1. ... 5.3.4) sind in den Bytes D1, D2 und D3 enthalten.

4. Anmeldung von Übertragungswünschen (EIEX-Ruf: SLRE)

Aufgrund des Master-Slave-Betriebes ist eine Unterstation nicht in der Lage, zu beliebigen Zeiten Übertragungen auf dem Bus durchzuführen. Andererseits muß eine Anwender-task zu beliebigen Zeiten in der Lage sein, Übertragungswünsche (z.B. Warnungen, Havariemeldungen usw.) abzusetzen. Aus diesem Grunde wurde der EIEX-Ruf SLRE (S L AVE R E QUEST) bereitgestellt.

Dieser Ruf übernimmt folgende Leistungen:

- Eintragen des zu sendenden REQUESTS in den Anforderungspuffer,
- Einordnen des Übertragungswunsches in eine Warteschlange, falls dies gefordert ist (Task geht in WAIT),

robotron

- Übergabe von Informationen an die Task über aufgetretene Fehler.

Ist die Systemfehlerorganisation generiert, werden einige Fehler zusätzlich über den Bildschirm gemeldet.

4.1. EIEX-Ruf SLRE

- a) Aufgabe: Mit diesem Ruf können Sendewünsche an den IFLS-Master in einen systeminternen Anforderungspuffer eingetragen werden.

- b) Status: Ruf

- c) Schreibweise:

```
[NAME] SLRE R=N,BOB=(ADR!SYMB) [ ,ECA=(ADR!SYMB),WAIT ]!  
PARA=(ADR!SYMB)
```

Dabei bedeuten die Schlüsselworte und Parameter:

R - Registerrettung
N - Registerrettungsart N=0!1!2
BOB - Anfangsadresse des REQUESTS
ECA - Adresse des Fehlerbytes
WAIT - Warten bis der REQUEST übernommen wurde
PARA - Adresse des externen Parameterblockes
ADR - Adresse
SYMB - Symbol

- d) Rufnummer: 19

- e) Ruflänge: 6 - (ohne ECA) oder 8 Byte (mit ECA)

- f) Wirkung: SLRE überprüft als erstes, ob Fehler im Rufaufbau auftreten. Ist dies der Fall, wird die Rufbearbeitung und die Taskarbeit abgebrochen. Danach wird geprüft, ob die REQUEST-Länge nicht größer als die generierte Länge des Anforderungspuffers ist, und wenn dieser Fall eintritt, ein Fehler gemeldet. Weiterhin wird überprüft, ob der Pollingbetrieb vom Master freigegeben wurde (siehe 5.3.2. ACT08). Wenn der Pollingbetrieb noch nicht eingeschaltet wurde, weist SLRE den Sendewunsch ebenfalls ab und meldet einen Fehler. War der Ablauf bis hierher fehlerfrei, prüft der Ruf, ob im Anforderungspuffer noch ausreichend Speicherplatz für den REQUEST vorhanden ist und übernimmt in diesem Fall den REQUEST in den Anforderungspuffer. Kann der REQUEST nicht mehr in den Anforderungspuffer übernommen werden, hängt die weitere Behandlung von der Programmierung des Rufes ab. Bei Rufen mit WAIT wird die Task in einen Rufinternen WAIT-Puffer eingetragen und - entsprechend ihrer Priorität - fortgesetzt, wenn der Puffer wieder leer ist. Bei Rufen ohne WAIT wird lediglich der entsprechende Fehler gemeldet.

g) Informationen im Fehlerbyte:

- 00H - Fehlerfreier Ablauf
Der REQUEST steht im Anforderungspuffer.
- 01H - Pufferüberlauf
Der REQUEST wurde nicht übernommen (nur bei Rufen ohne WAIT).
- 02H - Überlauf des WAIT-Puffers
Es warten mehr Tasks, als der Puffer aufnehmen kann.
Der REQUEST wurde nicht übernommen.
- 04H - REQUEST zu lang
Der REQUEST enthält mehr Bytes, als der Anforderungspuffer aufnehmen kann. Der Ruf wird abgewiesen.
- 80H - Kein Polling-Betrieb
Der Polling-Betrieb wurde vom Master noch nicht mit Aktion 08 gestartet. Der Ruf wird abgewiesen.

h) Fehlerausschriften:

- SL01 CALL SLRE WRONG, TASK ABORTED
Fehler im Rufaufbau.
Der Ruf wird nicht bearbeitet und die rufende Task abgebrochen.
- SL02 SLRE: NO POLLING
Siehe Fehlerbyte - 80H -
- SL03 SLRE: BUFFER OVERFLOW
Siehe Fehlerbyte - 01H -
- SL04 SLRE: WAIT OVERFLOW
Siehe Fehlerbyte - 02H -
- SL05 SLRE: REQUEST TOO LONG
Siehe Fehlerbyte - 04H -

i) Rufauflösung:

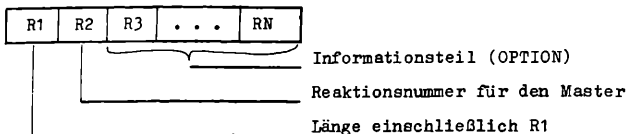
RST	N	;N=08H!10H!18H
DB	19	;RUFNUMMER
DB	L	;RUFPLÄNZE - 3!5
DB	MASK	;PARAMETERMASKE
DA	BUFER	;REQUESTADRESSE
DA	ERROR	;FEHLERBYTE

L	=	PARAMETERBLOCKLÄNGE
MASK	=	PARAMETERMASKE
		00H - KEIN WAIT, KEIN FEHLERBYTE
		01H - KEIN WAIT, MIT FEHLERBYTE
		10H - MIT WAIT, KEIN FEHLERBYTE
		11H - MIT WAIT, MIT FEHLERBYTE

robotron

4.2. Aufbau eines Anforderungsblockes (REQUEST)

Der Aufbau der Anforderungsblöcke, welche mit SLRE angemeldet werden, bleibt weitgehend dem Anwender überlassen. Vom Handler der Masterstation werden lediglich zwei Byte für die Dekodierung der auszulösenden Reaktion gefordert.



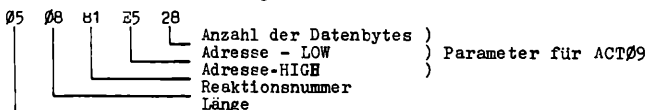
Daraus folgt, daß ein Anforderungsblock mindestens zwei Byte lang sein muß, da mindestens das Längenbyte und die Reaktionsnummer anzugeben sind.

Beispiel:

Im Slave liege ab Adresse 81E5H eine 40 Byte (28H) lange Information für den Master vor. Der Anforderungsblock soll folgende Informationen enthalten:

- a) die REQUEST-Länge (5 Byte),
- b) die Reaktionsnummer 8,
- c) die Adresse 81E5H und die Anzahl der Informationsbytes (28H), damit diese Informationen vom Master mittels der Aktion 09 (siehe 5.3.2.9.) gelesen werden können.

Der REQUEST hätte dann folgenden Aufbau:



4.3. Austausch von Informationen zwischen zwei Slavestationen

Diese Betriebsart ist in dem hier vorgestellten System mit festem Master nicht vorgesehen.

Sollte dennoch die Notwendigkeit bestehen, daß Nachrichten zwischen einzelnen Slaves auszutauschen sind, kann dies nur mit dem Ruf SLRE auf dem Weg über die Masterstation geschehen. Da diese Betriebsweise sehr aufwendig ist, sollte stets geprüft werden, ob sie nicht durch andere Maßnahmen ersetzt werden kann.

5. Übertragungsarten des IFLS-Handlers

5.1. Ablauf einer Übertragung

Die Übertragungsanforderung einer Task in der Masterstation kann durch die Benutzung der entsprechenden Steuerprogrammanweisung (MOV bei MOOS 1600, bzw. MARE bei ETEX 1521) spontan behandelt werden. Durch diese Anweisungen wird das Senden eines Telegramms an den Slave veranlaßt. Im Slave wird daraufhin eine Behandlungsroutine gestartet (Bild 1), welche die im Telegramm enthaltenen

robotron

Steuerinformationen entschlüsselt, die geforderten Handlungen ausführt und ein Antworttelegramm an den Master zurücksendet.

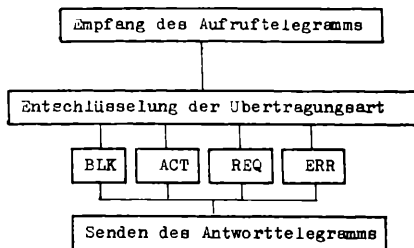


Bild 1: Struktur der Behandlungsroutine in der Slave-Station

Nach dem ordnungsgemäßen Empfang des Antworttelegramms durch die Masterstation wird die Steuerprogrammanweisung abgeschlossen und die rufende Task fortgesetzt. Dieser Ablauf ist typisch für die Betriebsarten BLK (5.3.1.) und ACT (5.3.2.). Übertragungsanforderungen, die im Slave auftreten, werden in einen Anforderungspuffer eingetragen, da sie nicht spontan behandelt werden können. Vom Master wird deshalb zu bestimmten Zeitpunkten (im allgemeinen zyklisch) die Station abgefragt, ob Anforderungen vorliegen. Ist dies der Fall, werden die im Anforderungspuffer der Slave-Station gesammelten REQUESTS als Antworttelegramm zum Master gesendet. Diese Betriebsart wird mit REQ bezeichnet und im Abschnitt 5.3.3. beschrieben.

5.2. Besonderheiten des Übertragungskonzepts

5.2.1. Globaladressierung

Das IFIS-Konzept gestattet eine globale Adressierung mit der Stationsadresse 255 (ØFFH). Telegramme, die global adressiert sind, werden von allen Slave-Stationen empfangen und ausgewertet, jedoch nicht beantwortet. Aus diesem Grunde ist für global adressierte Telegramme nur das Funktionsbyte F02 (Aufruftelegramm, Schreiben) gestattet.

Sinnvoll ist diese Adressierung z.B. bei ACT07 (Senden der Uhrzeit) oder bei ACT08 (Pollingbetrieb EIN/AUS).

5.2.2. Fehlerbehandlung

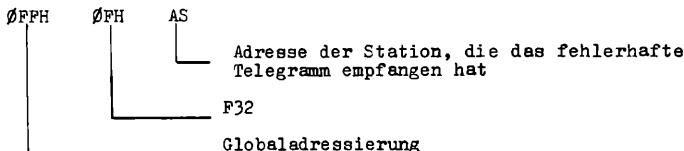
Die IFIS-Driver und Handler sind so konzipiert, daß ein gesendetes Aufruftelegramm (ausgenommen bei globaler Adressierung) stets zu beantworten ist. Damit wird gewährleistet, daß die Masterstation stets über den Ablauf einer Übertragung informiert wird.

Im IFIS-Konzept werden zwei Arten von Fehlertelegrammen unterschieden:

- CRC-Fehlertelegramm im Kurzformat
- Fehlertelegramm im Langformat

5.2.2.1. CRC-Fehlertelegramm

Wird ein Telegramm auf dem Übertragungsweg verfälscht, stellt der SIO-Baustein einen CRC-Fehler fest. Damit kann zwar eine fehlerhafte Übertragung erkannt, der Fehler aber nicht mit vertretbarem Aufwand lokalisiert werden; da im Prinzip jedes Byte des Telegramms verfälscht sein kann, ist auch die Adresse der sendenden Station als fehlerhaft anzusehen. Deshalb wird in diesem Fall ein Fehlertelegramm im Kurzformat mit folgendem Inhalt zum Master gesendet:



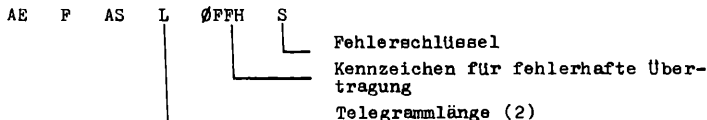
Empfängt eine Slave-Station ein an sie adressiertes Telegramm, welches kein Anforderungstelegramm ist (Bit 7 des F-Bytes = \emptyset), wird ebenfalls mit einem CRC-Fehlertelegramm geantwortet.

5.2.2.2. Fehlertelegramme im Langformat

Diese Telegramme werden dann zum Master gesendet, wenn bei der Bearbeitung des gesendeten Telegramms in der Slave-Station Fehler erkannt werden.

Hierbei werden sowohl logische Fehler im Telegrammaufbau als auch solche, die - wie z.B. bei gesendeten EIEX-Rufen (ACT01 ... ACT09) - vom Betriebssystem festgestellt werden, zum Master gemeldet.

Fehlertelegramme im Langformat haben folgenden Aufbau:



robotron

In Tabelle 1 sind die Fehlerschlüsselbytes der Slavestation zusammengefaßt.

Die Fehler FCT, FIL und LRM werden teilweise bereits bei der Dekodierung der Übertragungsart erkannt und können deshalb bei jedem fehlerhaften Anforderungstelegramm auftreten.

Fehler- mnemonik	Nummer		Bedeutung
	DEZ	HEX	
ANF	2	02	TASK OUT OF SYSTEM
ANP	3	03	ACTION NOT PROGRAMMED
API	5	05	ACTION PARAMETER ILL
BDO	6	06	BLOCKDATA OVERRUN (DJ > 247)
BLX	7	07	BLOCKLIMIT EXCEEDED
BNE	8	08	BLOCK NOT EXIST
PCF	10	0A	FUNCTION CONTRADICTS FORMAT
PCT	11	0B	FUNCTION CONTRADICTS TYPE OF TRANSFER
FIL	12	0C	ILL FUNCTION
LRM	14	0E	ILL LENGTH OF RECEIVED MESSAGE
ONG	15	0F	OPTION NOT GENERATED
ECW	16	10	EIEK CALL WRONG
ATD	17	11	TASK DISABLED
AEN	18	12	TASK NOT DISABLED
AAP	19	13	TASK ALREADY IN PAUS
APN	20	14	TASK NOT IN PAUS
AAT	21	15	TASK ALREADY IN TIME-MANAGEMENT
ANT	22	16	TASK NOT IN TIME-MANAGEMENT

Tabelle 1: Fehlerschlüssel des Slave-Handlers

5.3. Übertragungsarten

5.3.1. BLK - Blockorientierter Zugriff

Der blockorientierte Datenzugriff setzt voraus, daß

- im Slave ein RAM-Bereich für 1 ... 128 Blöcke eingerichtet wurde (Programm I4) und
- ein Programm I3 mit der symbolischen Anfangsadresse I3.BLOCK im EIEK generiert wurde, in welchem die Längen und Anfangsadressen der Datenblöcke stehen.

Die Länge der einzelnen Blöcke kann 1 ... 255 Byte betragen und für jeden Block innerhalb dieser Grenzen beliebig generiert werden. Es dürfen maximal 128 Blöcke (Blocknummern: 0 ... 127) generiert werden.

Funktionen: F02 SCHREIBEN
F03 LESEN

Aufbau des Datenfeldes im Aufruftelegramm:

- D1: BIT 7 = 0 Kennzeichen der Übertragungsart BLK
BIT 6 ... 0 Blocknummer
D2: Nummer des 1. Bytes im Block (0 ... 254)
D3: Anzahl der zu übertragenden Datenbytes (1 ... 247)

Datenfeld im Antworttelegramm:

- SCHREIBEN:
Antworttelegramm im Kurzformat
- LERSEN
D1 = 0 Kennzeichen für fehlerfreie Datenbereitstellung
D2 ... DN Gelesene Daten

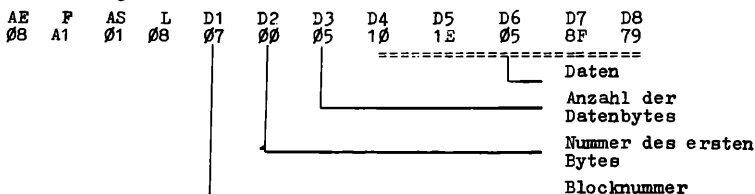
Beispiele:

a) SCHREIBEN

Blocknummer: 7
 Blocklänge: 16
 Adresse der Masterstation: 1
 Adresse der Slavestation: 8

Der Block ist mit den Daten 10H, 1EH, 05H, 8FH und 79H ab Byte 0 (Blockanfang) zu beschreiben.

Aufruftelegramm:

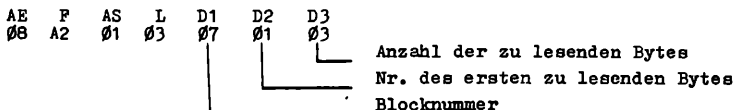


Antworttelegramm:

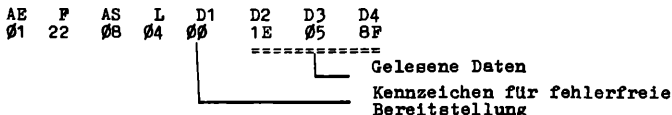
AE F AS
 01 01 08

b) Vom Block 7 der Slavestation sollen ab Byte Nr. 1 (zweites Byte im Block) drei Datenbytes gelesen werden.

Aufruftelegramm:



Antworttelegramm:



robotron

5.3.2. ACT - Übertragung eines Aktionsblockes

Die Übertragungsart ACT ermöglicht die Ausführung beliebiger, vorprogrammierter Aktionen im Slave. Dabei wird zwischen Standardaktionen, die als Generierungsoptionen im System enthalten sind, und anwender-eigene Aktionen unterschieden.

Die Erkennung der angewählten Aktion erfolgt im Slave aufgrund einer Aktionsnummer (80H + Nummer der Aktion).

Funktionen: F02 SCHREIBEN
F03 LESEN
F04 SCHREIBEN/LESEN

Datenfeld im Aufruftelegramm:

D1 Bit 7 = 1 Kennzeichen für Übertragungsart ACT
Bit 6 ... 0 Nummer der Aktion in der Slave-Station
(0 ... 127)

Tabelle 2 enthält eine Zusammenstellung der Standardaktionen.

Nr.	Aktion
00	Reserviert
01	Start einer Task (RUN)
02	Start einer Task mit Zeitbedingungen (RUN)
03	Abbruch einer Task, bzw. Austragen einer/aller Task's aus der Zeitorganisation (CNCL)
04	Fortsetzen einer pausierenden Task (GO)
05	Verhindern der Taskbearbeitung (CNCL)
06	Erlauben einer verhinderten Task (ENAP)
07	Datum und Uhrzeit aktualisieren
08	Beginn oder Abschluß des Pollingbetriebes
09	Direkt adressierten Speicherbereich lesen
10	Direkt adressierten Speicherbereich (RAM) beschreiben
11	Testtelegramm reflektieren (RAM-Test für Slave-Puffer)
12	}
13	} reserviert für K 1600 Slave
14	}
15	Systemreserve
16	Systemreserve

Tabelle 2: Liste der Standardaktionen

5.3.2.1. Start einer Task - ACT01

Diese Aktion führt den EIEX-Ruf RUN für den unbedingten Start einer Task aus.

Aufruftelegramm:

AE	F	AS	L	D1	D2
...	A1	...	02	81	PP

└──────────┐ Priorität der anzumeldenden Task
└──────────┐ Nr. der Aktion

robotron

Antworttelegramm: Kurzformat

Mögliche Fehler:

Fehler Nr. Ursache

ANF	02H	Taskpriorität im System nicht generiert
PCT	0BH	Fehlerhaftes Funktionsbyte (nicht F02)
LRM	0EH	Fehlerhafte Telegrammlänge (L ungleich 2)
ATD	11H	Task mit DISP verhindert
AAP	13H	Task in PAUS

5.3.2.2. START einer Task mit Zeitbedingungen - ACT02

Mit dieser Aktion können Task's der Slavestation zyklisch, verzögert, zyklisch-verzögert oder zu einer vorgegebenen Startzeit einmalig, bzw. zyklisch gestartet werden. Der Parameterblock muß die gleichen Informationen wie die entsprechende Modifikation des EIEX-Rufes RUN, beginnend mit dem Ruflängenbyte, enthalten.

AE	F	AS	L	D1	D2	-	D8
...	A1	...	06 ! 08	82	...	-	...
					=====		

Parameterblock entsprechend
der EIEX-Rufnotation
Aktionsnummer

Antworttelegramm: Kurzformat

Mögliche Fehler:

Fehler Nr. Ursache

ANF	02H	Taskpriorität im System nicht generiert
API	05H	Byte D2 (Ruflänge) oder Zeitbasis fehlerhaft
PCT	0BH	Fehlerhaftes Funktionsbyte (nicht F02)
LRM	0EH	Fehlerhaftes L-Byte (nicht 6 oder 8)
ATD	11H	Task mit DISP verhindert
AAT	15H	Task wird bereits zeitlich verwaltet

5.3.2.3. Abbruch einer Task oder Austragen von Task's aus der Zeitorganisation - ACT03

Diese Aktion realisiert die drei möglichen Versionen des EIEX-Rufes CNCL:

- CNCL TASK=P
- CNCL TASK=ALL
- CNCL TASK=P TM.

Der Parameterblock muß dem der entsprechenden Modifikation des Rufes CNCL, beginnend mit dem Ruflängenbyte, entsprechen.

Aufruftelegramm:

AZ	F	AS	L	D1	D2	D3
...	A1	...	02 ! 03	83
					=====	

Parameterblock des CNCL-Rufes
Aktionsnummer

robotron

Antworttelegramm: Kurzformat

Mögliche Fehlermeldungen:

Fehler	Nr.	Ursache
ANF	02H	Taskpriorität im System nicht generiert
FCT	0BH	Fehlerhaftes Funktionsbyte (nicht F02)
LRM	0EH	Fehlerhaftes Längenbyte (nicht 2 oder 3)
ECW	10H	Fehlerhafter Aufbau des Rufparameterblockes
ANT	16H	Task wird nicht zeitlich verwaltet

5.3.2.4. Fortsetzen einer pausierenden Task - ACT04

Mit dieser Aktion wird der EIEX-Ruf GO realisiert.

Aufruftelegramm:

AE	F	AS	L	D1	D2	
...	A1	...	02	84	PP	
						Priorität der fortzusetzenden Task
						Aktionsnummer

Antworttelegramm: Kurzformat

Mögliche Fehlermeldungen:

Fehler	Nr.	Ursache
ANF	02H	Taskpriorität im System nicht generiert
FCT	0BH	Funktionsbyte fehlerhaft (nicht F02)
LRM	0EH	Fehlerhaftes Längenbyte (nicht 2)
ATD	11H	Task mit DISP verhindert
APN	14H	Task pausiert nicht
AAT	15H	Task wird zeitlich verwaltet

5.3.2.5. Verhindern der Taskbearbeitung - ACT05

ACT05 realisiert den EIEX-Ruf DISP.

Aufruftelegramm:

AE	F	AS	L	D1	D2	
...	A1	...	02	85	PP	
						Priorität der zu verhindernden Task
						Aktionsnummer

Antworttelegramm: Kurzformat

Mögliche Fehlermeldungen:

Fehler	Nr.	Ursache
ANF	02H	Taskpriorität in System nicht generiert
FCT	0BH	Fehlerhaftes Funktionsbyte (nicht F02)
LRM	0EH	Fehlerhaftes Längenbyte (nicht 2)
ATD	11H	Task bereits verhindert

robotron

5.3.2.6. Erlauben einer verhinderten Task - ACT06

Die Aktion enthält den EIEX-Ruf ENAP für Task's, deren Bearbeitung mit DISP verhindert wurde.

Aufruftelegramm:

AE	F	AS	L	D1	D2
...	A1	...	02	86	PP

└──────────┐
└──────────┐
Priorität der Task, deren Bearbeitung
mit ENAP wieder erlaubt werden soll
Aktionsnummer

Antworttelegramm: Kurzformat

Mögliche Fehlermeldungen:

Fehler	Nr.	Ursache
--------	-----	---------

ANF	02H	Taskpriorität im System nicht generiert
PCT	0BH	Funktionsbyte fehlerhaft (nicht F02)
LRM	0EH	Fehlerhaftes Längenbyte (nicht 2)
AEN	12H	Taskbearbeitung nicht verhindert

5.3.2.7. Aktualisieren des Datums und der Uhrzeit - ACT07

Diese Aktion trägt das vom Master gesendete Datum (wenn das Kalenderprogramm generiert wurde) und die Uhrzeit in die Uhrzellen des EIEX 1521 ein. Dabei wird die Uhrzeit nur bis zur Sekunde aktualisiert. Die Zählzelle für den CTC-Takt wird nicht beeinflusst.

Bei Verwendung der globalen Adressierung kann mit Hilfe dieser Aktion die Uhrzeit aller miteinander gekoppelten Stationen synchronisiert werden.

Aufruftelegramm:

AE	F	AS	L
...	A1	...	0E

D01	D02	D03	D04	D05	D06	D07
87	00	YE	00	MO	00	DA

D08	D09	D10	D11	D12	D13	D14
00	HO	00	MI	00	SE	00

YE - Jahr	(0 ... 99)	HO - Stunde	(0 ... 23)
MO - Monat	(1 ... 12)	MI - Minute	(0 ... 59)
DA - Tag	(1 ... 31)	SE - Sekunde	(0 ... 59)

Antworttelegramm: Kurzformat

Mögliche Fehlermeldungen:

Fehler	Nr.	Ursache
--------	-----	---------

API	05H	Fehlerhaftes Byte im Datenteil (D02, D04, ..., D14 nicht 0 oder Wertbereich überschritten)
PCT	0BH	Fehlerhaftes Funktionsbyte (nicht F02)
LRM	0EH	Fehlerhaftes Längenbyte (nicht 14)

5.3.2.8. Beginn oder Ende des Pollingbetriebes - ACT08

Mit dieser Aktion wird den Slavestationen vom Master mitgeteilt, daß er den Polling-Betrieb eröffnet. Vom IEX-Ruf SLRE werden erst nach dieser Eröffnung Sendeansforderungen der Task's einer Slavestation angenommen.

Der Pollingbetrieb wird eröffnet, wenn mindestens eines der Datenbytes D3 oder D4 von Null verschieden ist. Sind diese beiden Datenbytes gleich Null, wird der Pollingbetrieb beendet. Von der Masterstation sollte nach dem Beenden des Pollingbetriebes noch eine einmalige REQUEST-Abfrage (5.3.3) vorgenommen werden, um zu verhindern, daß alte Anforderungen im REQUEST-Puffer stehen bleiben.

Wird als Masterstation ein Rechner der Familie K 1600 eingesetzt, enthalten die Bytes D3 und D4 die Pollingzeit in Sekunden. Im K 1520 wird diese Zeit nicht überwacht.

Aufruftelegramm:

AE	F	AS	L	D1	D2	D3	D4	
...	A1	...	04	88	00	ZL	ZH	

Pollingzeit (HIGH-BYTE)
 Pollingzeit (LOW-BYTE)
 D1 = 0
 Aktionsnummer

Antworttelegramm: Kurzformat

Mögliche Fehlermeldungen:

Fehler	Nr.	Ursache
--------	-----	---------

ECT	0BH	Fehlerhaftes Funktionsbyte (nicht F02)
LRM	0EH	Fehlerhaftes Längenbyte (nicht 4)

5.3.2.9. Direktes Lesen von Speicherbereichen - ACT09

Die Aktion 09 gestattet das Lesen von Daten aus beliebigen Speicherbereichen der Slavestation mit direkter Adressierung. Das Aufruftelegramm muß im Datenteil die Adresse des ersten - und die Anzahl der zu lesenden Bytes enthalten. Mit dieser Aktion können maximal 249 Bytes pro Telegrammspiel gelesen werden.

Aufruftelegramm:

AE	F	AS	L	D1	D2	D3	D4	
...	A2	...	04	89	AH	AL	ZB	

Anzahl der zu lesenden Bytes
 LOW-Byte der Adresse
 HIGH-Byte der Adresse

Antworttelegramm:

AE	F	AS	L	D1	D2 ... DN	
...	22	...	NN	00	XX ... XX	

Gelesene Datenbytes
 Kennzeichen für fehlerfreies Lesen

robotron

Mögliche Fehlermeldungen:

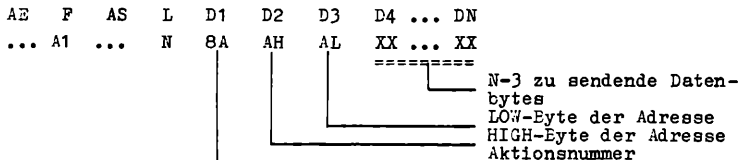
Fehler	Nr.	Ursache
API	05H	Anzahl der zu lesenden Bytes fehlerhaft (D4 = 0 oder D4 > 249)
FCT	0BH	Funktionsbyte fehlerhaft (nicht F03)
LRM	0EH	Fehlerhafte Telegrammlänge (nicht 4)

5.3.2.10. Direktes Schreiben in den RAM-Bereich des Slave - ACT10

ACT10 gibt dem Anwender die Möglichkeit, direkt in beliebige RAM-Bereiche der Slave-Station zu schreiben. Damit ergibt sich die Möglichkeit, außer Daten auch Programme vom Master zum Slave zu übertragen.

Eine Überprüfung des Zielbereiches wird dabei vom Handler nicht durchgeführt. Der Anwender muß selbst sichern, daß keine Systembereiche usw. überschrieben werden!

Mit einem Telegramm können maximal 246 Datenbytes gesendet werden.



Antworttelegramm: Kurzformat

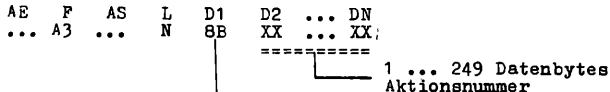
Mögliche Fehlermeldungen:

Fehler	Nr.	Ursache
FCT	0BH	Fehlerhaftes Funktionsbyte (nicht F02)
LRM	0EH	Fehlerhaftes Laengenbyte (L < 4 oder L > 249)

5.3.2.11. Testtelegramm Reflektieren - ACT11

Die Aktion 11 dient dem Test der Übertragungsstrecke. Ein Telegramm variabler Länge (1 < L < 250) wird vom Master zum Slave gesendet und von diesem reflektiert.

Aufruftelegramm:



Antworttelegramm:

AE	F	AS	L	D1	D2 ... DN
...	23	...	N	00	XX ... XX

=====

1 ... 249 Reflektierte Datenbytes
Kennzeichen für ordnungsgemäße
Übertragung

Mögliche Fehlermeldungen:

Fehler Nr. Ursache

API	05H	Längenbyte fehlerhaft (L < 2 oder L < 250)
FCT	0EH	Funktionsbyte fehlerhaft (nicht 004)

5.3.3. REQ - Abfrage von Anforderungsblöcken

Die Übertragungsart REQ gestattet die Ausführung beliebiger, in der Masterstation vorprogrammierter Aktionen nach Anforderung durch eine Slavestation.

Dabei wird folgendermaßen verfahren:

In einem Puffer der Slavestation werden alle zwischen zwei Abfragen durch den Master anfallenden Anforderungen gesammelt. Bei einer Abfrage durch die Masterstation werden im Antworttelegramm des Slave alle gesammelten Anforderungen gesendet.

Aufruftelegramm:

AE	F	AS
...	84	...

Antworttelegramm:

AE	F	AS	L	D1	D2 ... DN
...	24	...	N	ST	XX ... XX

=====

Anforderungsblöcke
Status

Status: 00 - Übergabe erfolgreich, es liegen keine weiteren Anforderungen vor.

01 - Übergabe erfolgreich, es liegen noch weitere Anforderungen vor (Überlauf des Anforderungspuffers)

Oder: Kurzformat - Es liegen keine Anforderungen vor.

5.4. Übertragungssicherung

Während der Übertragung auftretende Verfälschungen der Telegramme werden durch die Bildung der CRC-Polynomreste in der sendenden und in der empfangenden Station erkannt. Tritt ein derartiger Fehler auf, wird vom Driver der Masterstation die Übertragung wiederholt. Um zu sichern, daß die Dekodier- und Behandlungsroutinen des Handlers dabei nicht mehrmals durchlaufen werden (dies könnte bei der Übertragungsart REQ den unbemerkten Verlust von Anforderungsblöcken zur Folge haben), muß vor der eigentlichen

robotron

Übertragung eine Vorübertragung durchgeführt werden. Diese bewirkt nur das Rücksetzen eines Schalters in der Slavestation. Bei der anschließenden Nutzübertragung wird dieser Schalter gesetzt, damit wird gewährleistet, daß bei beliebigen Übertragungsfehlern im Aufruf - oder Antworttelegramm kein Informationsverlust eintritt.

Diese Übertragungsart wird vom Nutzer durch Setzen des Bits 6 im P-Byte angewiesen. Vor- und Nutzübertragung werden vom Driver des Masters selbständig durchgeführt.

Die Übertragungssicherung ist für die Stationsabfrage zu empfehlen, da hier der fehlerhafte Empfang des Antworttelegramms zum Datenverlust führt.

Ist der Anforderungspuffer leer, findet auch bei Übertragungssicherung nur eine Übertragung statt. Die Slavestation antwortet in diesem Fall mit P17. Liegen Anforderungen vor, antwortet der Slave mit F25, und der Master liest mit F05 die Anforderungen.

Bei Übertragungsarten, die ein mehrmaliges Durchlaufen der Routine SLCO gestatten (BLK, ACT09, ACT10 usw.), sollte auf die Übertragungssicherung verzichtet werden, um die Belastung des IFLS-Busses gering zu halten.

6. Besonderheiten und Einschränkungen bei der Nutzung des IFLS-Handlers

Der IFLS-Handler nutzt für den EIEX-Ruf SLRE zum Teil eigene Pufferbereiche, um beispielsweise ein zeitoptimales Fortsetzen wartender Task's zu gewährleisten. Aus diesem Grunde ist für Task's, welche den Ruf SLRE enthalten, die Anwendung der EIEX-Rufe CHAN und HELP verboten.

Von der Verwendung der Handler für Folienspeicher mit dem Stand 1981 ist ebenfalls abzuraten.

Weiterhin ist zu beachten, daß die ZI-Karten mit dem DMA-Granstein bestückt sind. Wollen zwei DMA-Schaltkreise simultan zum Speicher zugreifen, kann es zum Datenverlust und damit zu fehlerhaften Antworttelegrammen kommen.